

SANYO ETHERCAT 控制器

SMC100-A 連線方法

添加設備與第三方設備方法

[厚利貿易]

2020 年 8 月 1 日

撰寫人: 林琮偉

SMC100-A 連線

使用 ETHERNET 連線

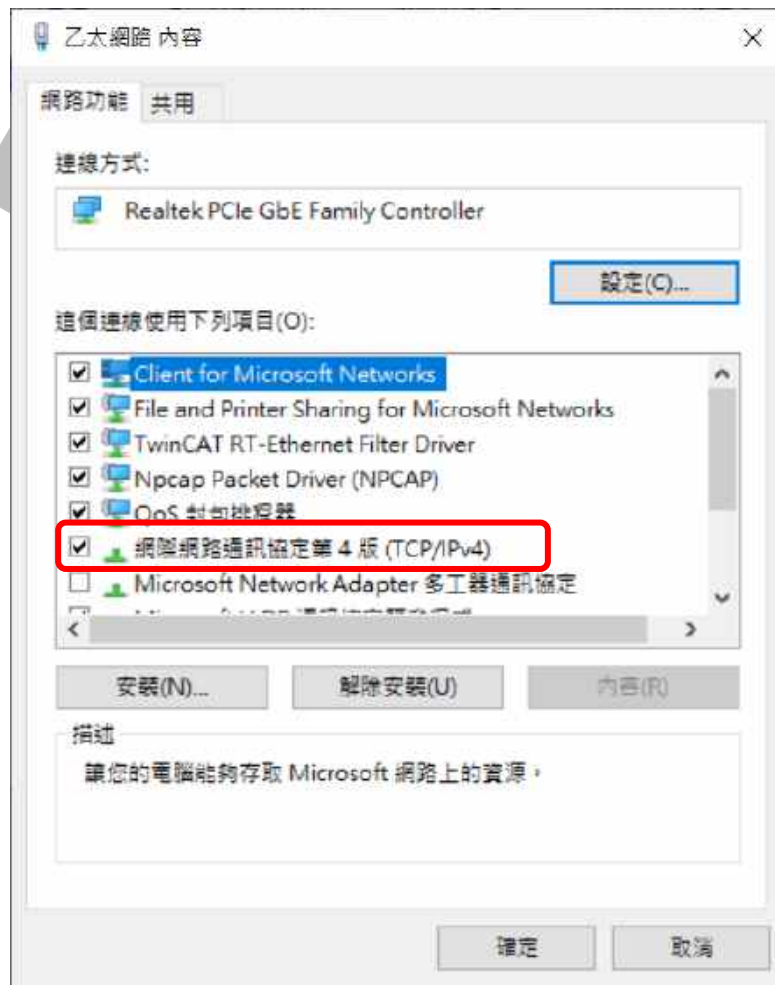
將個人電腦 IP 位置設定與 SMC100-A 的網域，設定在相同網域。↓



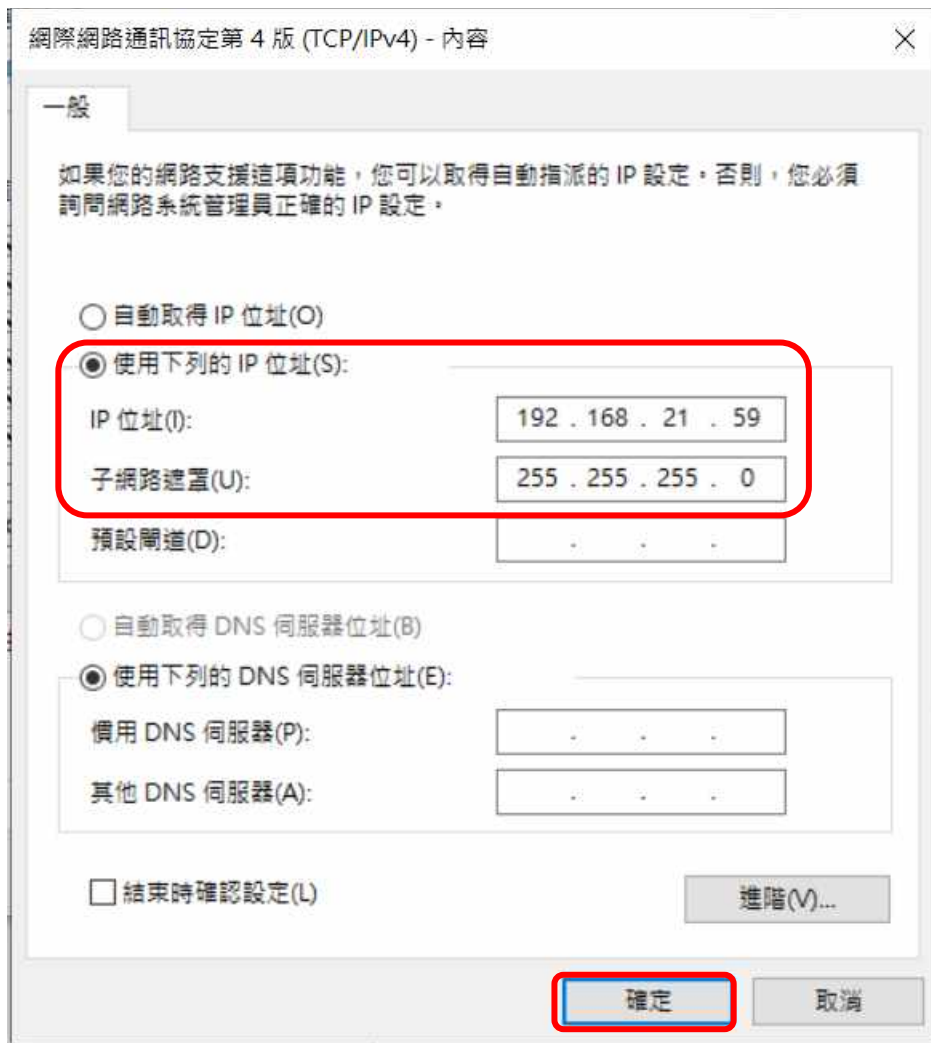
在乙太網路按右鍵點內容↓



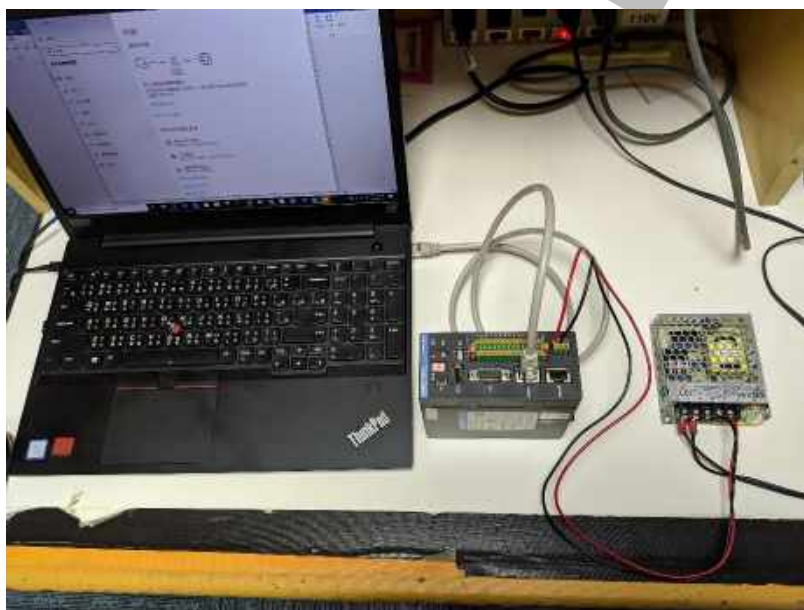
在網際網路通訊協定第 4 版點兩下滑鼠左鍵↓



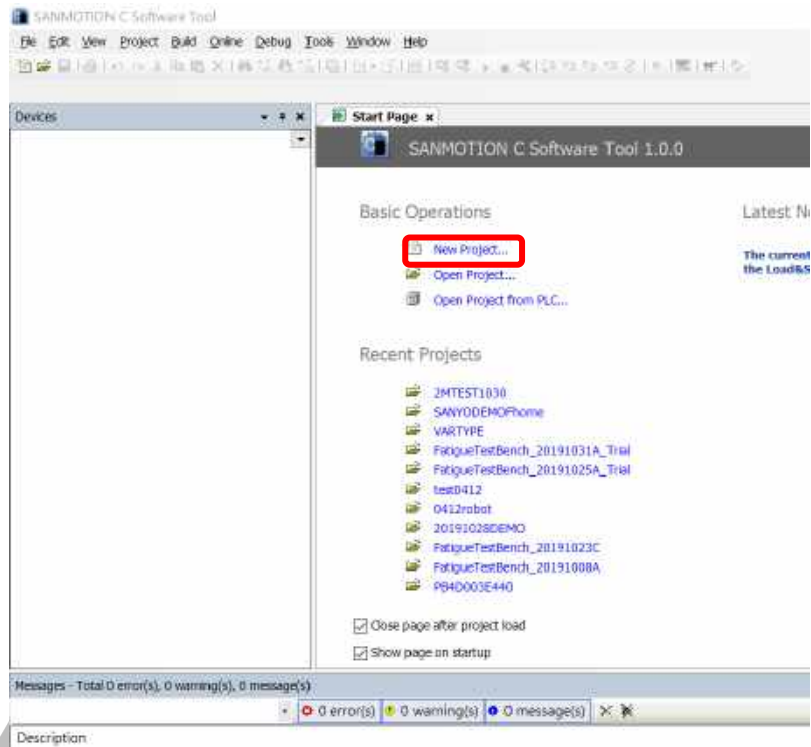
指定 IP 位址 192.168.21.59 子網路遮罩 255.255.255.0 ↓



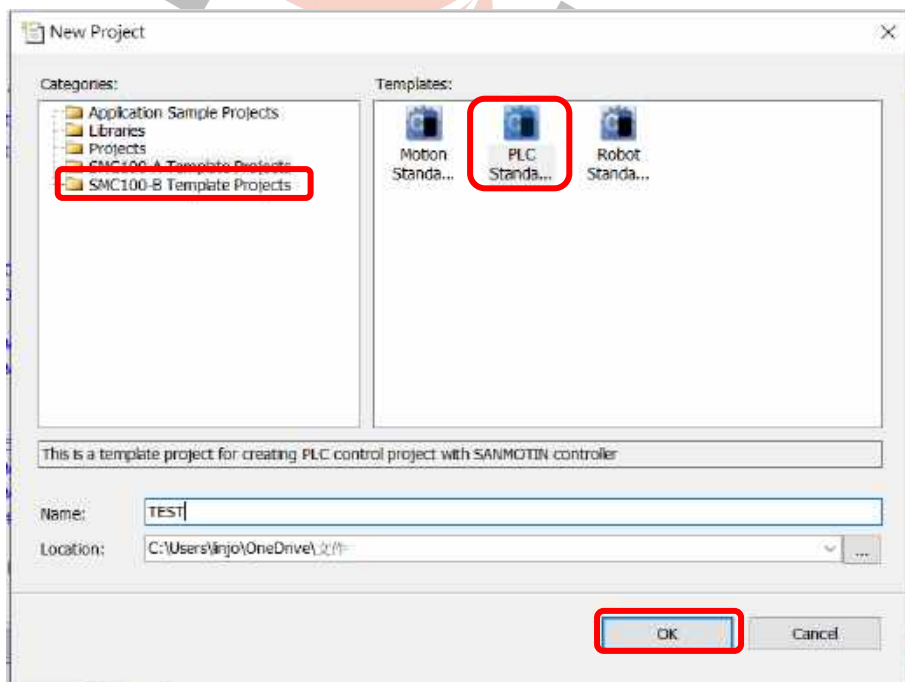
接線方式 ↓



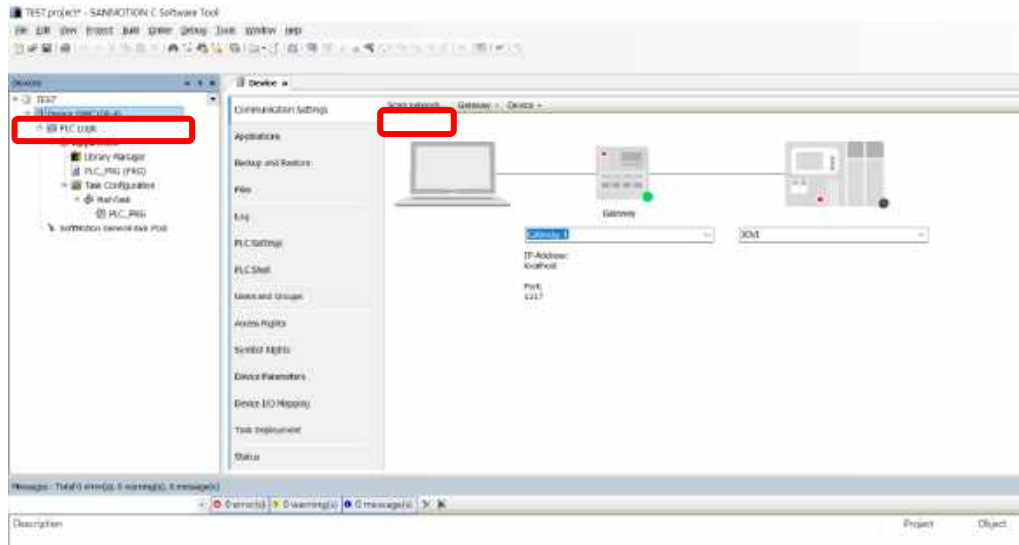
打開 SANMOTION C SOFTWARE TOOL · 建立新的 PROJECT ↓



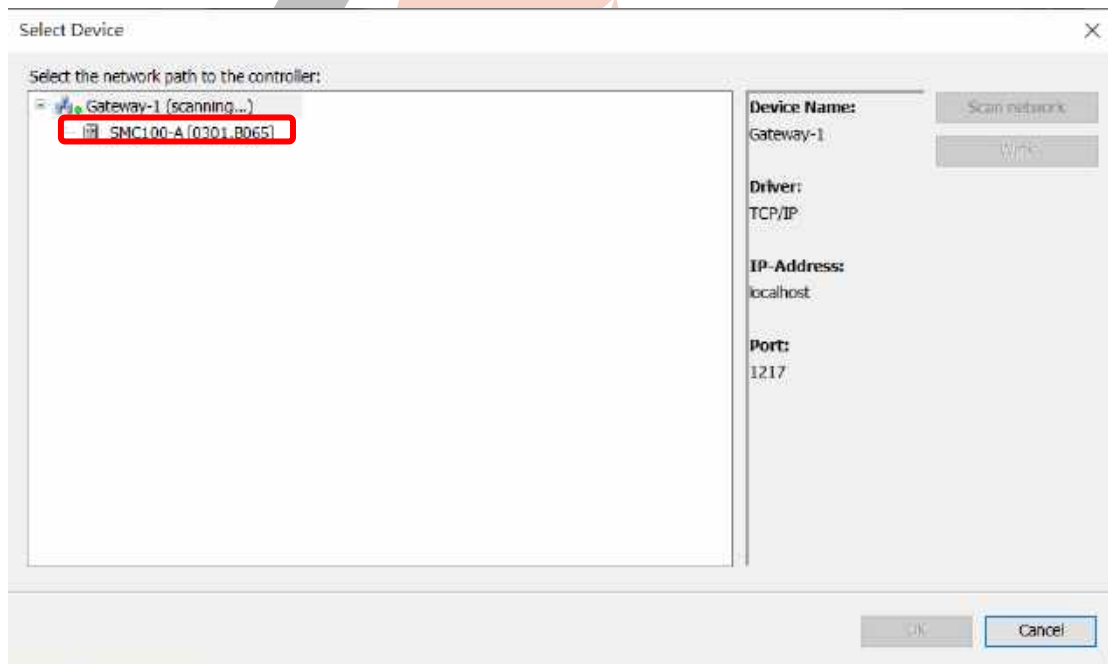
選 SMC100-A 的 PLC 輸入名稱 TEST 後點 OK ↓



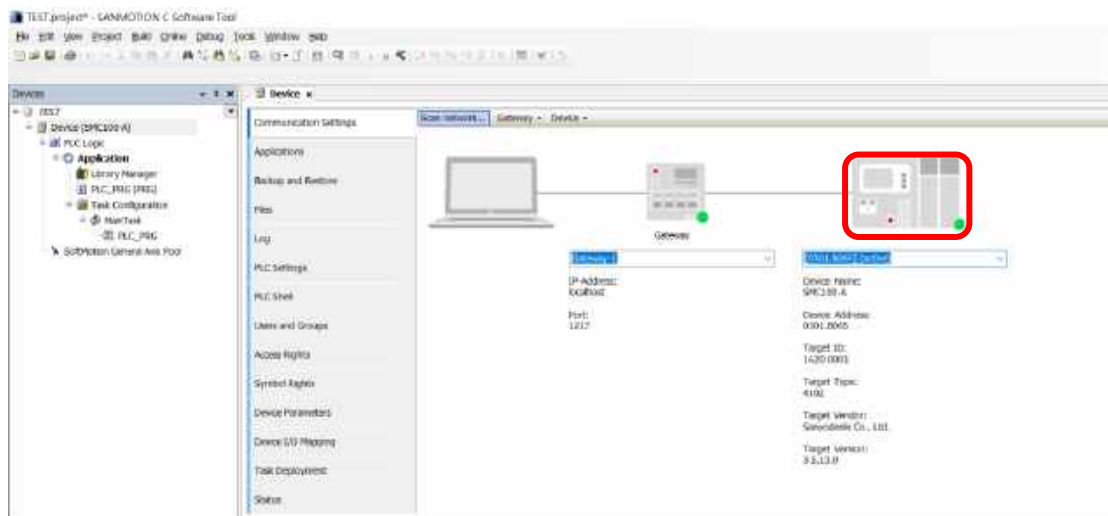
於 DEVICE 點左鍵兩下再點 SCAN NETWORK ↓



再點 SMC100-A 左鍵兩下 ↓



此時就完成控制器連線 ↓

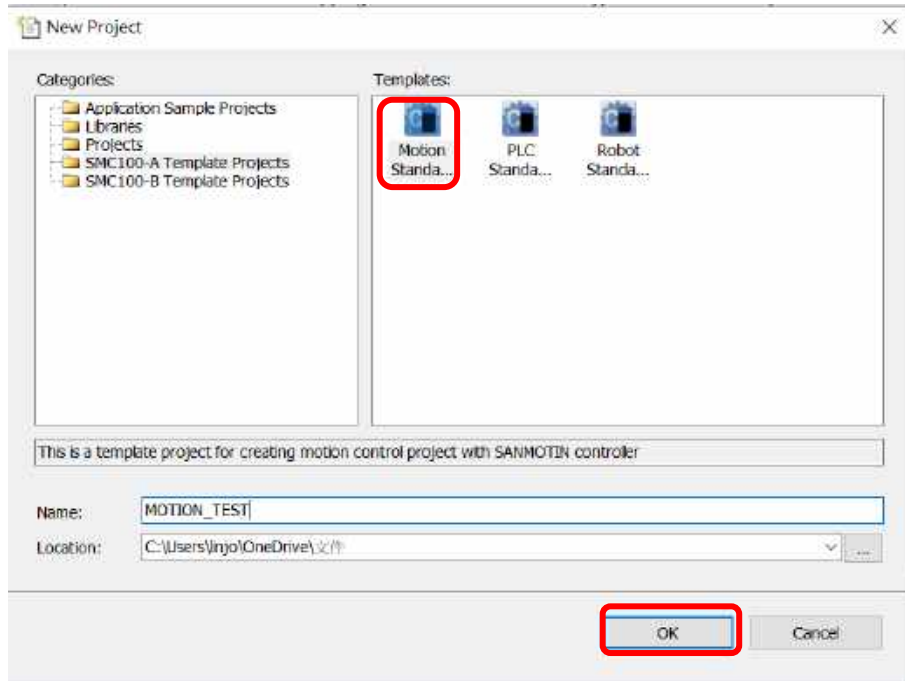


二、添加設備與第三方設備

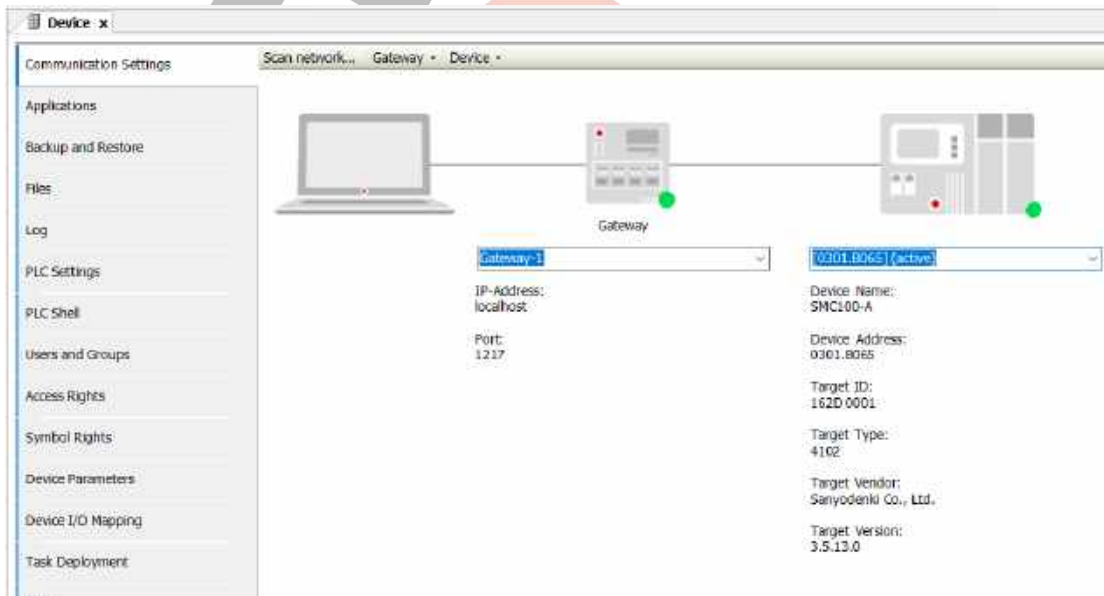
接線 ↓



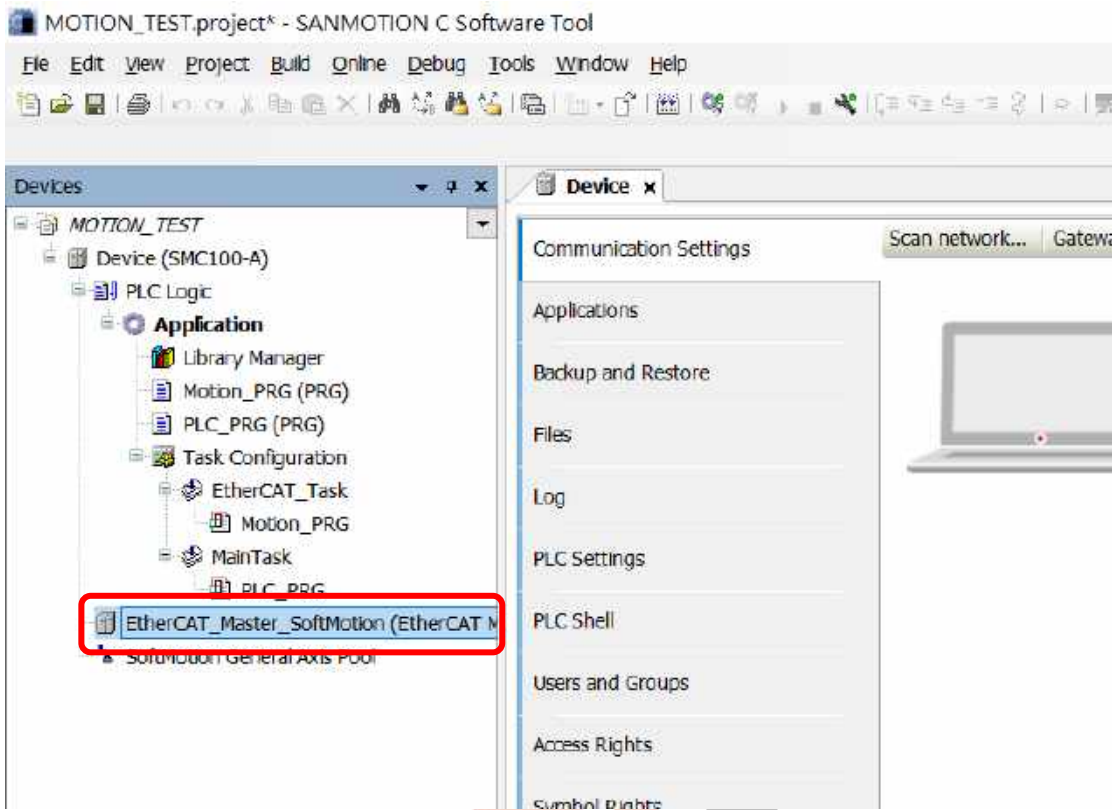
開啟新專案選擇 SMC100-A 輸入專案名稱 MOTION_TEST 後點 OK ↓



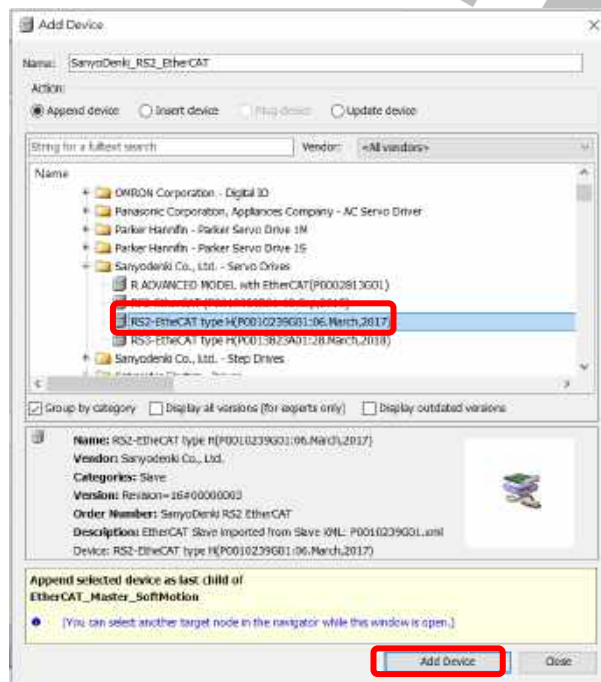
依照第一章之連線方式完成連線 ↓



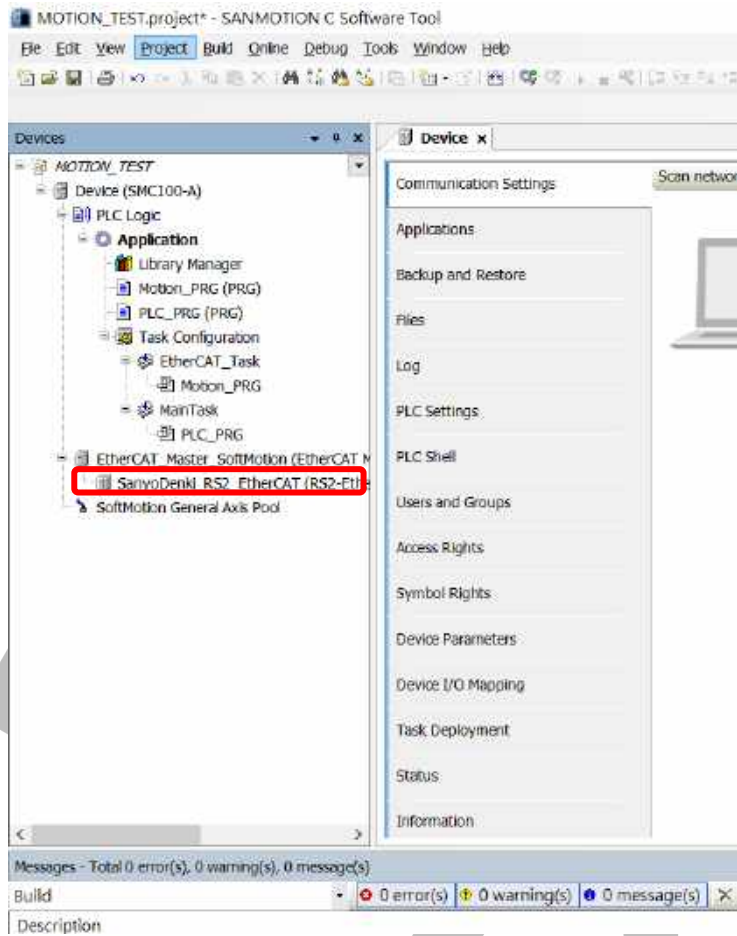
於 ETHERCAT MASTER_SOFTMOTION 按右鍵選擇 ADD DEVICE ↓



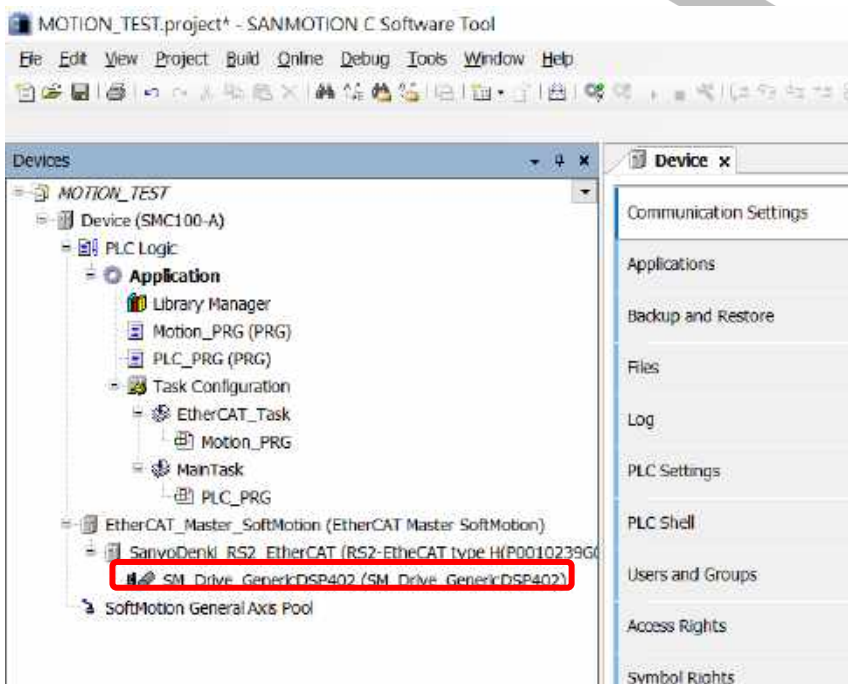
選擇 RS2-ETHECAT TYPE H 後點 ADD DEVICE ↓

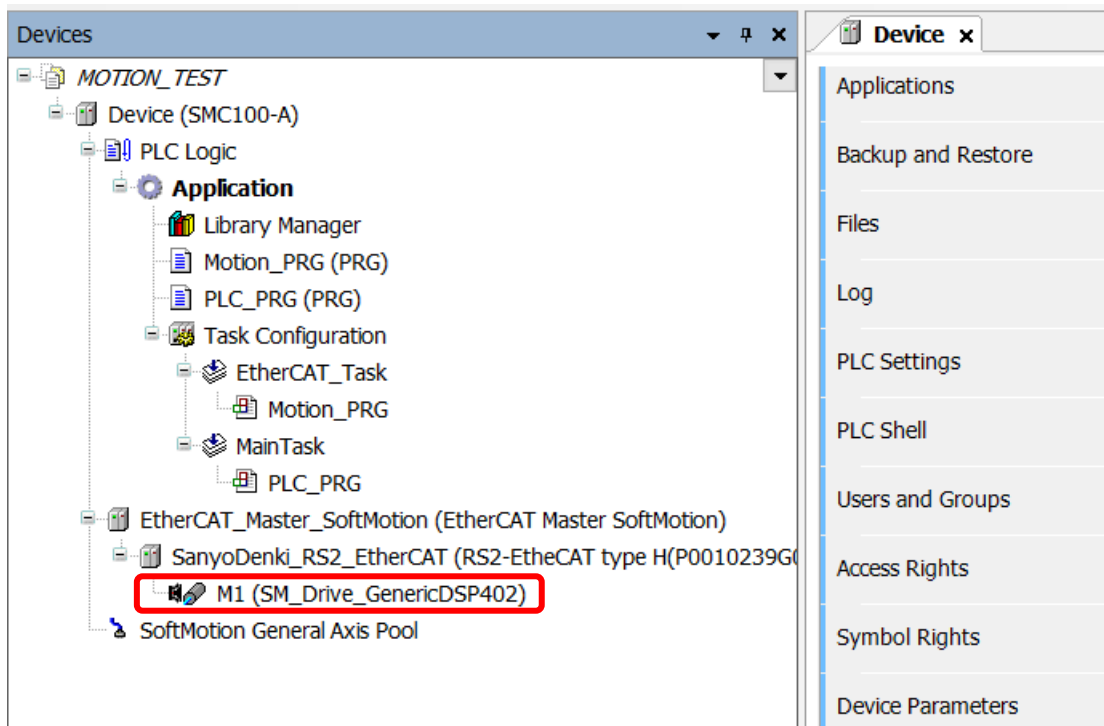


於 SANYODENKI_RS2_ETHERCAT 點右鍵 ADD SOFTMOTION CIA402 AXIS 有多台驅動器時，注意串聯的順序要與新增的順序一致 ↓



新增後將點擊兩下 SM_DRIVE 將名稱改為 M1 ↓

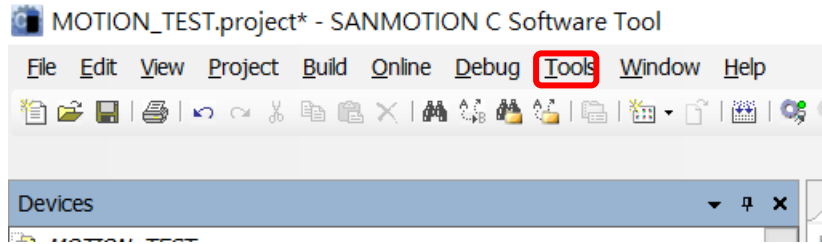




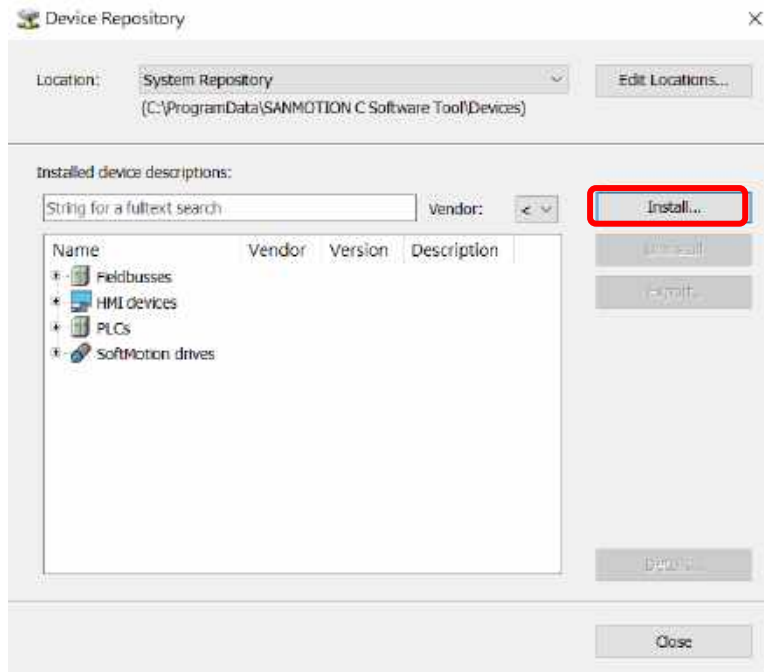
此時就完成添加 SANYODENKI RS2 驅動器



如驅動器不是 SANYO DENKI 產品，則請廠商提供 ESI 檔，於 TOOLS 中選擇 DEVICE REPOSIYORY ↓



點擊 INSTALL ↓



選擇廠商提供的 ESI 檔後點開啟，再重複上述步驟即可添加第三方產品 ↓

